Method of dr	iving piezoelectric type ink jet head
Patent Number:	□ <u>EP0812689</u> , <u>B1</u>
Publication date:	1997-12-17
Inventor(s):	NAKAMURA SHIGEYOSHI (JP); NOU HIROSHI (JP); SEMBA SATOSHI (JP); MIKAMI TOMOHISA (JP)
Applicant(s):	FUJITSU LTD (JP)
Requested Patent:	☐ <u>JP9327908</u>
Application Number:	EP19970304028 19970610
1	JP19960148800 19960611
1	B41J2/045; B41J2/21
EC Classification:	<u>B41J2/045D</u> , <u>B41J2/21C2</u>
Equivalents:	CN1070110B, CN1172732, DE69700489D, DE69700489T, JP3349891B2, US6217141
Cited Documents:	EP0437106; US5221931; US4714935; EP0616891; JP8058116; JP2006137
	Abstract
use of a distortion of electric element so within the nozzle, a from the first position element so that the	nod of driving a piezo-electric type ink jet head for jetting inks out of a nozzle by making of a piezo-electric element. The driving method includes a first step of driving the piezo-that a meniscus of inks is receded from an initial position of the nozzle to a first position second step of driving the piezo-electric element so that the meniscus quickly advances on to a second position within the nozzle, and a third step of driving the piezo-electric meniscus slowly advances from the second position to the initial position. A particle cles is changed by changing a movement quantity from the fist position to the second not step.
	Data supplied from the esp@cenet database - I2

(19)日本国特許庁(JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11)特許出願公開番号

特開平9-327908

(43)公開日 平成9年(1997)12月22日

(51) Int.Cl.6

鉄別記号

庁内整理番号

FΙ

技術表示箇所

B 4 1 J 2/045 2/055 B41J 3/04

103A

審査請求 未請求 請求項の数7 OL (全 19 頁)

(21)出願番号

特願平8-148800

(22)出願日

平成8年(1996)6月11日

(71)出願人 000005223

富士通株式会社

神奈川県川崎市中原区上小田中4丁目1番

1号

(72)発明者 中村 盛▲吉▼

神奈川県川崎市中原区上小田中4丁目1番

1号 富士通株式会社内

(72)発明者 納 浩史

神奈川県川崎市中原区上小田中4丁目1番

1号 富士通株式会社内

(74)代理人 弁理士 林 恒德 (外1名)

最終頁に続く

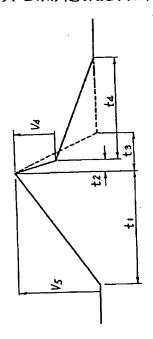
(54) 【発明の名称】 圧電型インクジェットヘッドの駆動方法

(57)【要約】

【課題】 噴出するインク量を変化するための圧電型インクジェットヘッドの駆動方法に関し、インク粒量の変化幅を大きくするとともに、インク粒子の速度低下を防止する。

【解決手段】 インクを貯留する圧力室6と、前記圧力室6からインクを噴射するためのノズル1と、前記圧力室6に前記インクを噴射するための圧力を与えるための圧電素子5とを有する圧電型インクジェットへッドの駆動方法において、ノズル1内で、インクが形成するメニスカス10が初期位置からノズル1内の第1の所定位置に後退するように、圧電素子5を駆動する第1のステップと、メニスカス10がノズル1内の第2の所定位置で急速に前進するように、圧電素子5を駆動する第2のステップと、メニスカス10が初期位置にゆっくりと前進するように、圧電素子5を駆動する第3のステップとを有する。

第1の実施の形態の説明図



【特許請求の範囲】

【請求項1】 インクを貯留する圧力室と、前記圧力室 からインクを噴射するためのノズルと、前記圧力室に前 記インクを噴射するための圧力を与えるための圧電素子 とを有する圧電型インクジェットヘッドの駆動方法にお いて、

前記ノズル内で、インクが形成するメニスカスが初期位 置から前記ノズル内の第1の所定位置に後退するよう に、前記圧電素子を駆動する第1のステップと、

前記メニスカスが前記ノズル内の第2の所定位置まで急 10 速に前進するように、前記圧電素子を駆動する第2のス テップと、

前記メニスカスが前記初期位置にゆっくりと前進するよ うに、前記圧電素子を駆動する第3のステップとを有す ることを特徴とする圧電型インクジェットヘッドの駆動 方法。

【請求項2】 請求項1の圧電型インクジェットヘッド の駆動方法において、

前記第1のステップと前記第2のステップとの間に、前 記メニスカスが前記第1の所定位置で、所定時間停止す るように、前記圧電素子を駆動する第4のステップを設 けたことを特徴とする圧電型インクジェットヘッドの駆 動方法。

【請求項3】 請求項1又は2の圧電型インクジェット ヘッドの駆動方法において、

前記第2のステップと前記第3のステップとの間に、前 記メニスカスが前記第2の所定位置で、所定時間停止す るように、前記圧電素子を駆動する第5のステップを設 けたことを特徴とする圧電型インクジェットヘッドの駆 動方法。

【請求項4】 請求項1又は2又は3の圧電型インクジ ェットヘッドの駆動方法において、

前記第2のステップは、前記第1の所定位置から前記第 2の所定位置への移動量を、噴出するインク量に応じ て、変化するステップであることを特徴とする圧電型イ ンクジェットヘッドの駆動方法。

【請求項5】 請求項4の圧電型インクジェットヘッド の駆動方法において、

前記第2のステップは、前記第1の所定位置から前記第 2の所定位置への移動速度を、噴出するインク量に応じ 40 て、変化するステップであることを特徴とする圧電型イ ンクジェットヘッドの駆動方法。

【請求項6】 請求項4の圧電型インクジェットヘッド の駆動方法において、

前記第2のステップは、前記移動量を、噴出するインク 量の低下に応じて、小さくするステップであることを特 徴とする圧電型インクジェットヘッドの駆動方法。

【請求項7】 請求項5の圧電型インクジェットヘッド の駆動方法において、

ク量の低下に応じて、大きくするステップであることを 特徴とする圧電型インクジェットヘッドの駆動方法。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【発明の属する技術分野】本発明は、圧電素子の歪みを 利用して、圧力室からインクを噴出するための圧電型イ ンクジェットヘッドの駆動方法に関し、特に、噴出する インク量を変化させるための圧電型インクジェットへッ ドの駆動方法に関する。

【0002】インクジェットプリンタは、プリンタやフ ァクシミリ等の装置に利用されている。このインクジェ ットプリンタの中で、圧電素子を利用した圧電型インク ジェットプリンタが利用されている。圧電型インクジェ ットプリンタは、圧電素子の歪みを利用して、圧力室か らインクを噴出するものである。

【0003】このようなインクジェットプリンタにおい て、印刷の階調表現等を行うためには、印刷ドット径を 可変にする必要がある。このため、かかるプリンタに は、噴出するインク量を変化することが要求されてい

[0004]

【従来の技術】インクジェットの噴出方法には、インク を噴出した後、インクを吸引する正極性駆動と、インク を吸引した後、インクを噴出する負極性駆動とがある。 両者を比較すると、インク粒子の飛翔安定性と、粒子化 可能周波数が広い点で、負極性駆動の方が優れている。 【0005】図25(A)乃至図25(D)、図26 (A) 乃至図26 (E) は、第1の従来技術の説明図で ある。

30 【0006】正の電圧を印加すると、圧電素子の収縮す る方向の歪を用いたモード(圧電素子の歪利用方向が電 界方向と垂直方向であり、これを d 31モードという) に おいて、図25 (A) の点線に示す電圧を印加すると、 インクを吸引した後に、インクを噴出する動作を行う。 【0007】図26 (A) ~図26 (E) は、ノズルの 拡大図である。ノズル1にメニスカス10が形成されて いる。ここでは、メニスカスの持つ速度ベクトルをvで 示してある。

【0008】図26 (A) は、圧電素子が初期状態の時 のノズル1とメニスカス10の状態を示す。メニスカス 10の表面張力と、圧力室内の負圧が釣り合い、メニス カス10は、ノズル出口付近の初期位置に存在する。

【0009】図26 (B) は、圧力室を拡張する方向 に、圧電素子を収縮させることにより、圧力室内の負圧 を増大した時のメニスカス10の位置を示す。即ち、図 25 (A) の点線に示すように、正の傾きを持つ正の電 圧を印加した場合である。メニスカス10の表面張力よ り圧力室内の負圧が大きくなり、メニスカス10は、圧 力室方向に後退する。

前記第2のステップは、前記移動速度を、噴出するイン 50 【0010】図26 (C) は、インク供給口からのイン

まで引き込む。

クの流入によって、圧力室内の負圧が小さくなり、メニ ズカス10がほぼ停止した時の位置を示す。この時、メ ニスカス10は、圧力室付近まで引き込まれている。

【0011】図26 (D) は、圧力室を収縮する方向 に、圧電素子を急激に伸長させた時のメニスカス10の 位置を示す。即ち、図25 (A) の点線に示すように、 負の傾きを持つ電圧を印加した場合である。メニスカス 10は、圧力室内の正圧とメニスカスの表面張力によっ て、層流を形成して、ノズル出口方向に大きな速度を持 に移動する。

【0012】図26 (E) は、圧電素子が伸長を停止し た時のメニスカス10の状態を示す。圧力室内の圧力 は、ノズル1及びインク供給口へのインクの流出によっ て、大きな負圧となる。このため、ノズル1内のインク は、急激に速度を減じる。しかし、ノズル外のインク液 は、飛翔するのに充分な速度を持っているため、ノズル 1のインクからの表面張力を振り切り、粒子となる。そ の後、十分な速度を持たないインクは、表面張力により ノズル内に引き戻される。

【0013】以上の状態を繰り返すことにより、インク 粒子を形成して、噴射する。

【0014】このインク粒子の量を制御する従来の第1 の方法として、図25 (A) の実線に示すように、圧電 素子に印加する電圧振幅をV2 と小さくする方法が知ら れている。これにより、インク粒量を小さくできる。ノ ズル1とメニスカス10の状態を、図25 (B) 乃至図 25 (D) に示す。

【0015】図25(B)は、インクの吸引を開始した 時の状態を示す。メニスカス10は、圧力室方向に移動 している。

【0016】図25 (C) は、インク吸引を終了し、イ ンクの噴出を開始した時のノズル1とメニスカス10の 状態を示す。圧電素子に印加する電圧振幅を小さくした ので、メニスカスの引き込み量は、図26(C)の場合 と比べ、小さくなる。

【0017】図25 (D) は、インク液が粒子化する時 のノズル1とメニスカス10の状態を示す。メニスカス 10の引き込み量を小さくしたため、インク粒量は小さ くなる。

【0018】第2の従来のインク粒量を制御する方法 を、図27(A)乃至図27(D)により、説明する。 【0019】この方法は、メニスカスの引き込む速度を 変化させることにより、インク粒量を小さくする。これ とともに、噴出速度を制御する。即ち、図27(A)の 実線に示すように、圧電素子の駆動電圧は、変えずに、 駆動電圧の立ち上がり時の傾斜を急峻にする。この傾斜 を急にすればする程、インク粒子は小さくなる。尚、図 25 (A) と同様に、通常の大きさインク粒子を発生す る場合の駆動波形を、点線で示す。

【0020】図27 (B) は、インクの吸引を開始した 時のノズル1とメニスカス10の状態を示す。この時、 通常の負極性駆動(図27(A)の点線の場合)急速に インクを吸引して、メニスカス10に圧力室方向に大き な速度を与える。そして、メニスカス10を圧力室付近

【0021】図27 (C) は、インク吸引を終了し、イ ンク噴出を開始した時のノズル1とメニスカス10の状 態を示す。インクの吸引で、メニスカス10をノズル1 つ。従って、メニスカス10は、急速にノズル出口方向 10 内の圧力室付近まで引き込むため、インクを十分に加速 できる。

> 【0022】図27 (D) は、インク液が粒子化する時 のノズル1とメニスカス10の状態を示す。十分な速度 を持ったインク液は、粒子化し、その後、飛翔する。

【0023】第3の従来のインク粒量を制御する方法 を、図28(A)乃至図28(D)により説明する。

【0024】この方法は、図28(A)の実線に示すよ うに、第1の従来技術と同様に、駆動電圧をV2 に低下 して、インク吸引時のメニスカスの引き込み量を小さく 20 する。これとともに、インク噴出時の電圧変化速度をよ り急速にすることにより、インク噴出時のメニスカスの 速度低下を防止する。

【0025】図28 (B) は、インク吸引を開始した時 のノズルとメニスカスの状態を示す。図28(C)は、 インク吸引を終了した時のノズルとメニスカスの状態を 示す。電圧振幅を小さくしているため、メニスカス10 は、圧力室付近まで引き込まれていない。ここで、前述 のように、インク噴出を急速に行う。この時、ノズル出 口近くのインクは、十分な速度を得られないままに、噴 30 出を行う。しかし、あとから来る十分以上に加速された インクを混ざり合い、平均として、所望の速度を持った インク粒子となる。

【0026】図28 (D) は、インク液が粒子化する時 のノズルとメニスカスの状態を示す。十分に加速された インク液は、粒子化し、その後飛翔する。

【0027】この第3の方法は、メニスカスの引き込み 量の減少によって生じる速度の低下を補償するものであ

[0028]

【発明が解決しようとする課題】しかしながら、第1の 40 従来技術では、次の問題点があった。

【0029】インク液は、ノズル中にある時は、圧力室 の正圧に押されて、加速できる。しかし、一旦ノズル出 口から噴出してしまうと、それ以上加速できなくなる。 そのため、この方法のように、メニスカス10の引き込 み量を小さくすると、ノズル内のインク液の内、ノズル 出口近くにあったインク液は、十分に加速されないま ま、ノズル出口より噴出する。

【0030】このため、目標とする速度に達しないまま 50 それ以上加速できなくなる。その後、加速されなかった •

インク液は、あとから来る十分な速度を持ったインク液と混ざりあうこととなる。しかし、層流状態でなくなるため、インク粒子の速度ベクトルの向きが乱れる。このため、飛翔安定性が損なわれるとともに、インク液の混ざり合いによって、運動エネルギーが失われ、平均のインク粒子速度は遅くなってしまう。これにより、印刷画像に乱れが生じる。

【0031】又、第2の従来技術では、次の問題点があった。

【0032】①メニスカス10が急激に後退している時 10点で、圧力室を正圧に転じるため、図27(D)に示すように、ソズル半径方向の速度分布が乱れ、インク粒子の飛翔方向が乱れる。

【0033】 ②そのため、図27 (A) に示す駆動波形 において、時間Trbを十分短くすることができないため、インク粒量の変化幅を大きくとることができない。

【0034】更に、第3の従来技術では、次の問題点があった。

【0035】 ①第1の従来技術と同様に、メニスカスの 引き込み量を小さくしたため、インク粒子の飛翔方向 は、乱れる。

【0036】②インク粒量の変化幅を大きくするには、噴出時のメニスカスの速度を急速にする必要がある。しかし、噴出時のメニスカスの速度を急速にしても、圧電素子の固有振動数によって、噴出時のメニスカスの速度が制約される。このため、インク粒量の変化幅を大きくとることができない。

【0037】③噴出時のメニスカスの速度を急速にする と、圧電素子のオーバーシュートが大きくなり、大量の サテライト粒子が発生する。これにより、印字品位が低 下するため、インク粒量の変化幅を大きくとることがで きない。 構成について説明する。ノズル1は、インクを噴射す ためのものである。ノズル板2は、ノズル1を形成す とともに、圧力室6を囲む壁を構成する。弾性部材3 は、ノズル板2と圧力板4の間に設けられ、弾性を有 る。圧力板4は、圧電素子5が発生する力を圧力室6

【0038】本発明の目的は、インク粒量の変化幅を大きくすることができる圧電型インクジェットヘッドの駆動方法を提供するにある。

【0039】本発明の他の目的は、インク粒量の変化幅を大きくするとともに、インク粒子の速度低下を防止することができる圧電型インクジェットヘッドの駆動方法を提供するにある。

【0040】本発明の別の目的は、インク粒量の変化幅 40 を大きくするとともに、インク粒子の飛翔の乱れを防止することができる圧電型インクジェットヘッドの駆動方法を提供するにある。

[0041]

【課題を解決するための手段】本発明は、インクを貯留する圧力室と、前記圧力室からインクを噴射するためのノズルと、前記圧力室に前記インクを噴射するための圧力を与えるための圧電素子とを有する圧電型インクジェットヘッドの駆動方法において、前記ノズル内で、インクが形成するメニスカスが初期位置から前記ノズル内の50

第1の所定位置に、後退するように、前記圧電素子を駆動する第1のステップと、前記メニスカスが前記ノズル内の第2の所定位置まで急速に前進するように、前記圧電素子を駆動する第2のステップと、前記メニスカスが前記初期位置にゆっくりと前進するように、前記圧電素子を駆動する第3のステップとを有することを特徴とする。

【0042】本発明では、インク吸引時のメニスカスの移動量は、一定とした。そして、インク噴出時のメニスカスを急激にノズル出口方向に移動させる時の移動量を制御することにより、インク粒量を変化させるようにした。

【0043】この本発明では、インク吸引時のメニスカスの移動量は、一定としているため、従来技術のメニスカスの吸引量を変化させる方法による生じる飛翔の乱れや、速度の低下を防止できる。又、インク噴出時のメニスカスを急激にノズル出口方向に移動させる時の移動量を制御するため、インク粒量の変化幅を大きくするために、従来技術のような、急激な電圧変化を必要としない。このため、インク粒量の変化幅を大きくすることができる。

[0044]

【発明の実施の形態】図1は本発明の第1の実施の形態の説明図、図2はインクジェットへッドの構成図、図3 (A) 乃至図3 (D) は本発明の第1の実施の形態の動作説明図である。

【0045】先ず、図2によりインクジェットヘッドの構成について説明する。ノズル1は、インクを噴射するためのものである。ノズル板2は、ノズル1を形成するとともに、圧力室6を囲む壁を構成する。弾性部材3は、ノズル板2と圧力板4の間に設けられ、弾性を有する。圧力板4は、圧電素子5が発生する力を圧力室6内のインクに伝達するものである。圧電素子5は、圧力板4に設けられ、電圧の印加によって、変位するものである。圧力室6は、インクに圧力を加えるものである。圧力室6は、ノズル1に連通し、インクタンクに接続されている。

【0046】この圧電素子5は、正の電圧の印加により、収縮するものであり、d31モードで動作する。そして、圧電素子5は、負極性駆動される。

【0047】次に、図1及び図3(A)乃至図3(D)により、第1の実施の形態を説明する。

【0048】図1は、圧電素子5の駆動波形を示す。図の点線が、通常のインク粒量の場合の駆動波形であり、図の実線が、インク粒量を少なくした場合の駆動波形である。

【0049】図3(A)は、メニスカスを初期位置から 圧力室方向に移動し始めた時のノズルとメニスカスの状態を示す。この時、図1に示すように、圧電素子5に、 正の方向に傾きを持つ第1の駆動電圧を印加する。これ により、圧電素子5は、収縮し、圧力室6内は、負圧となる。これにより、メニスカスは、初期位置から圧力室 方向に後退する。

【0050】図3(B)は、圧電素子5を収縮から伸長に転じて、メニスカスをノズル1の出口方向に急速に移動しはじめた時のノズルとメニスカスの状態を示す。即ち、図1に示すように、圧電素子5に、正の傾きを持つ第1の駆動電圧をt1時間印加した後、負の急激な傾きを持つ第2の駆動電圧を印加する。この正の傾きを持つ駆動電圧は、前述したt1時間後には、駆動電圧値がV5になる。この正の傾きを持つ駆動電圧の最大値は、図の点線で示す通常のインク粒量の場合と同一である。従って、メニスカスは、ノズル1内を第1の所定位置まで後退する。この後退量は、通常のインク粒量の場合と同一である。

【0051】又、この負の傾きを持つ第2の駆動電圧を印加することにより、圧電素子5は、伸長に転じる。これにより、メニスカスは、ノズル1の出口方向に急速に移動する。

【0052】図3(C)は、メニスカスがノズル内の第2の位置に到達した時点で、圧電素子5の伸長速度を急減した時のノズルとメニスカスの状態を示す。即ち、図1に示すように、負の急激な傾きを持つ第2の駆動電圧をt2時間圧電素子5に印加する。これによる電位差は、V4である。そして、t2時間経過後、負の緩い傾きを持つ第3の駆動電圧に変更する。これにより、圧電素子5は、伸長速度が急減する。

【0053】この状態では、ノズル1内のメニスカスの 先頭にある少量のインクは、十分加速されている。そし て、ノズル2内にあるそれより後方のインク液は、急激 に減速された状態となる。そのため、メニスカス付近の インク液は、粒子化を開始する。

【0054】図3(D)は、圧電素子5が伸長を停止した時のノズルとメニスカスとの状態を示す。即ち、第3の駆動電圧を t 4 時間印加した後の状態である。この状態では、十分に加速された少量のインク液は、表面張力から逃れ、粒子化する。又、ノズル1内のインクは、ノズル1とインク供給口のインクの流動によって生じた圧力室6内の負圧によって、一旦ノズル内に引き込まれる。その後、表面張力により、ノズル出口付近に戻る。【0055】このようにして、インクの後退量を変化させないため、ノズル内で、インクで後少加速できる。そして、圧電素子5の急放伸長開始から伸長速度急減までの電位差V4を変えることにより、第1の位置への移動量を変化させる。これにより、移動量に応じた粒量のインクを生成することが可能となる。

【0056】そして、圧電素子5の急激伸長開始から伸長速度急減までの時間 t2 を変えることにより、即ち、急激伸長時の電圧の傾きを変えることにより、速度の補償も可能となる。

【0057】図4は、本発明の第1の実施例特性図である。

【0058】ここでは、前述の電位差V4を変化させた時のインク粒子液量の変化を示す。実験に用いたヘッドは、通常の印刷において、インク吸引時間 t1 が、80μs、インク噴出時間 t3 が8μs、電圧振幅V5 が45 vの駆動波形(図1の点線に示す)で、55 p1のインク粒子を噴出する。このヘッドにおいて、電位差V4を変化させた時に、7 p1までインク粒量を減少させる10ことができた。

【0059】このように、広範囲でのインク粒量の変化が可能であり、速度変動も、10%以下に抑えることができる。

【0060】図5は、本発明の第2の実施例説明図、図6は、本発明の第2の実施例特性図である。

【0061】図6に示すように、生成するインク粒量に 応じて、レベル1~4を設定している。レベル1の駆動 波形は、図5(A)乃至図5(C)の点線に示すもので あり、電圧振幅V5が43.5v、インク吸引時間t1 20が80μs、インク噴出時間t2が6μs、電位差V4 /V5が1.0である。これを通常のインク粒量とし、 その量は56plであった。

【0062】レベル2の駆動波形は、図5(A)の実線 に示すものであり、電圧振幅V5 が43.5 v、インク 吸引時間 t 1 が 7 0 μ s 、インク噴出時間 t 2 が 3 μ s、電位差V4 / V5 が 0. 7、復旧時間 t4 が 2 2 μ sである。この時のインク粒量は、31plであった。 【0063】レベル3の駆動波形は、図5(B)の実線 に示すものであり、電圧振幅V5 が43.5v、インク 吸引時間 t1 が60 μs、インク噴出時間 t2 が1 μ 30 s、電位差V4 / V5 が0. 5、復旧時間 t4 が24 μ sである。この時のインク粒量は、12plであった。 【0064】レベル4の駆動波形は、図5(C)の実線 に示すものであり、電圧振幅V5 が43.5v、インク 吸引時間 t1 が50 μs、インク噴出時間 t2 が1 μ s、電位差V4 / V5 が0. 46、復旧時間 t4 が24 μsである。この時のインク粒量は、5plであった。 【0065】このようにして、インク粒量が最大56p 1のヘッドにおいて、最小5plまでインク粒量の変化 40 が可能となった。又、インク吸引時間を変え、インクの 吸引速度を変えている。これにより、より広い範囲のイ ンク粒量の変化を可能とする。 更に、インク噴出時間 t 2 を変えることにより、噴出インクの速度を補償してい る。これにより、インクの噴出速度がほぼ一定となる。 【0066】図7は、本発明の第2の実施形態の説明 図、図8(A)乃至図8(E)は、本発明の第2の実施

【0067】図7の点線が、通常のインク粒量の場合の 駆動波形であり、図の実線が、インク粒量を少なくした 50 場合の駆動波形である。

形態の動作説明図である。

【0068】図8(A)は、メニスカスを初期位置から 圧力室方向に移動し始めた時のノズルとメニスカスの状 態を示す。この時、図7に示すように、圧電素子5に、 正の方向に傾きを持つ第1の駆動電圧を印加する。これ により、圧電素子5は、収縮し、圧力室6内は、負圧と なる。これにより、メニスカスは、初期位置から圧力室 方向に後退する。

【0069】図8 (B) は、圧電素子5を収縮から伸長 に転じて、メニスカスをノズル1の出口方向に急速に移 動しはじめた時のノズルとメニスカスの状態を示す。即 10 ち、図7に示すように、圧電素子5に、正の傾きを持つ 第1の駆動電圧をtl時間印加する。従って、メニスカ スは、ノズル1内を第1の所定位置まで後退する。この 後退量は、通常のインク粒量の場合と同一である。

【0070】この時、インク液に圧力室方向に進む速度 が残っている。このまま直ちに、インク噴出動作に移行 すると、その速度分だけ、インク噴出のエネルギーを無 駄にすることになる。そこで、図7に示すように、圧力 室方向への移動を終えた後、インク液の持つ速度がなく なるまで、一定時間 (t5-t2) 停止させ、次の段階 20 に移行しない。

【0071】図8(C)に示すように、負の傾きを持つ 第2の駆動電圧を印加することにより、圧電素子5は、 伸長に転じる。これにより、メニスカスは、ノズル1の 出口方向に急速に移動する。

【0072】図8 (D) は、メニスカスがノズル内の第 2の位置に到達した時に、圧電素子5の伸長速度を急減 した時のノズルとメニスカスの状態を示す。即ち、図7 に示すように、負の急激な傾きを持つ第2の駆動電圧を t2 時間圧電素子5に印加する。これによる電位差は、 V4 である。そして、t2 時間経過後、負の緩い傾きを 持つ第3の駆動電圧に変更する。これにより、圧電素子 5は、伸長速度が急減する。

【0073】この状態では、ノズル1内のメニスカスの 先頭にある少量のインクは、十分加速されている。そし て、ノズル1内にあるそれより後方のインク液は、急激 に減速された状態となる。そのため、メニスカス付近の インク液は、粒子化を開始する。

【0074】図8(E)は、圧電素子5が伸長を停止し た時のノズルとメニスカスとの状態を示す。即ち、第3 の駆動電圧を t 4 時間印加した後の状態である。この状 態では、十分に加速された少量のインク液は、表面張力 から逃れ、粒子化する。又、ノズル1内のインクは、ノ ズル1とインク供給口のインクの流動によって生じた圧 力室6内の負圧によって、一旦ノズル内に引き込まれ る。その後、表面張力により、ノズル出口付近に戻る。

【0075】この例でも、インクの後退量を変化させな いため、ノズル内で、インク液を十分加速できる。そし て、圧電素子5の急激伸長開始から伸長速度急減までの 位置への移動量を変化させる。これにより、移動量に応 じた粒量のインクを生成することが可能となる。

10

【0076】そして、圧電素子5の急激伸長開始から伸 長速度急減までの時間 t2 を変えることにより、即ち、 急激伸長時の電圧の傾きを変えることにより、速度の補 償も可能となる。

【0077】更に、インク噴射動作前に、インク液の速 度を吸収する期間を設けたため、インク噴射エネルギー を効率良く使用できる。

【0078】図9は、本発明の第3の実施形態の説明 図、図10(A)乃至図10(E)は、本発明の第3の 実施形態の動作説明図である。

【0079】図9の点線が、通常のインク粒量の場合の 駆動波形であり、図の実線が、インク粒量を少なくした 場合の駆動波形である。

【0080】図10(A)は、メニスカスを初期位置か ら圧力室方向に移動し始めた時のノズルとメニスカスの 状態を示す。この時、図9に示すように、圧電素子5 に、正の方向に傾きを持つ第1の駆動電圧を印加する。 これにより、圧電素子5は、収縮し、圧力室6内は、負 圧となる。これにより、メニスカスは、初期位置から圧 力室方向に後退する。

【0081】図10(B)は、圧電素子5を収縮から伸 長に転じて、メニスカスをノズル1の出口方向に急速に 移動しはじめた時のノズルとメニスカスの状態を示す。 即ち、図9に示すように、圧電素子5に、正の傾きを持 つ第1の駆動電圧を t1 時間印加する。従って、メニス カスは、ノズル1内を第1の所定位置まで後退する。こ の後退量は、通常のインク粒量の場合と同一である。

【0082】そして、負の傾きを持つ第2の駆動電圧を 印加することにより、圧電素子5は、伸長に転じる。こ れにより、メニスカスは、ノズル1の出口方向に急速に 移動する。

【0083】図10 (C) は、メニスカスがノズル内の 第2の位置に到達した時に、圧電素子5の伸長速度を急 減した時のノズルとメニスカスの状態を示す。即ち、図 9に示すように、負の急激な傾きを持つ第2の駆動電圧 を t 2 時間圧電素子 5 に印加する。これによる電位差 は、V4 である。

【0084】この状態では、ノズル1内のメニスカスの 先頭にある少量のインクは、十分加速されている。

そし て、ノズル1内にあるそれより後方のインク液は、急激 に減速された状態となる。そのため、メニスカス付近の インク液は、粒子化を開始する。

【0085】図10(D)は、インク液が粒子化を開始 した時に、メニスカスを停止した時のノズルとメニスカ スの状態を示す。このように、メニスカスを一旦停止す ることにより、十分な運動エネルギーを持ったインク液 に、不十分な運動エネルギーしか持たないインク液が混 電位差V4 を変えることにより、第1の位置から第2の 50 ざり合うことを防止できる。これにより、インク粒子の 速度の低下及びインク粒量の増大を防止できる。

【0086】そして、t5時間経過後、負の緩い傾きを 持つ第3の駆動電圧に変更する。これにより、圧電素子 5は、伸長速度が遅くなる。

【0087】図10(E)は、メニスカスを低速で初期 位置に戻している時のノズルとメニスカスとの状態を示 す。この状態では、十分に加速された少量のインク液 は、表面張力から逃れ、粒子化する。又、ノズル1内の インクは、ノズル1とインク供給口のインクの流動によ って生じた圧力室6内の負圧によって、一旦ノズル内に 10 引き込まれる。その後、表面張力により、ノズル出口付 近に戻る。

【0088】この例でも、インクの後退量を変化させな いため、ノズル内で、インク液を十分加速できる。そし て、圧電素子5の急激伸長開始から伸長速度急減までの 電位差V4 を変えることにより、第1の位置から第2の 位置への移動量を変化させる。これにより、移動量に応 じた粒量のインクを生成することが可能となる。

【0089】そして、圧電素子5の急激伸長開始から伸 長速度急減までの時間 t 2 を変えることにより、即ち、 急激伸長時の電圧の傾きを変えることにより、速度の補 償も可能となる。

【0090】更に、インク噴出動作時に、メニスカスを 一旦停止するため、十分な運動エネルギーを持ったイン ク液に、不十分な運動エネルギーしか持たないインク液 が混ざり合うことを防止できる。これにより、インク粒 子の速度の低下及びインク粒量の増大を防止できる。従 って、より粒量の少ないインク粒子の発生が可能とな り、より広範囲にインク粒量を制御することができる。 【0091】図11は、インクジェットヘッドの他の構 30 子51~5 nに印加する。 成図、図12は、本発明の第4の形態の説明図である。 【0092】図11に示すように、ノズル板2は、ノズ ル1を形成する。壁部材11は、圧力室6を形成する壁 を構成する。圧電素子7は、圧力室6の壁を構成する。 この圧電素子7は、両面に電極8 a 、8 b が設けられて

【0093】この圧電素子7は、電圧の印加により伸長 するすなわち圧電素子の歪利用方向が電界方向と同一で あるd33モードで使用される。このヘッドは、圧電素子 7が、圧力室6の壁部材の一部を形成するため、製造コ ストを大幅に低下することができる。

【0094】図12は、このd33モードのヘッドに、図 1に示した第1の実施の形態を適用した場合の駆動波形 を示す。即ち、初期状態において、電圧V5 を印加して おく。これにより、図11の点線で示すように、圧電素 子7が伸長して、圧力室6を縮めておく。

【0095】インクの噴出の際には、駆動電圧を0v方 向に傾きを持って低下させる。これにより、圧電素子7 が収縮して、圧力室6内を負圧にする。このため、ノズ

と、圧電素子7を伸長させる。このため、駆動電圧を正 の電圧V4 方向に急激な傾きをもって上昇させる。

12

【0096】駆動電圧がV4 になると、傾きを緩やかに して、駆動電圧をV5 に向かって、上昇する。

【0097】この例でも、第1の実施の形態と同様に、 図3(A) 乃至図3(D) に示した動作を行う。これに より、第1の実施の形態と同様の作用効果を奏する。 又、第2の実施の形態や第3の実施の形態の適用が可能 である。

【0098】図13は、本発明による駆動回路図の一例 を示し、図14はそのタイムチャートを示す。この例で は、ノズル毎に、印加する電圧を変化させて、ドット毎 の階調表現を行う。

【0099】図13において、ROM20は、階調駆動 波形を発生させるためのデータを格納する。デジタル/ アナログ (D/A) コンパータ30~32は、ROM2 0からの駆動データを、アナログ量に変換する。積分回 路33~35は、各々D/Aコンパータ30~32の出 力を積分する。増幅回路36~38は、各々積分回路3 20 3~35の出力を増幅する。

【0100】印字波形生成部21~23は、各々異なる 駆動波形を発生するものであり、各々D/Aコンバータ 30~32、積分回路33~35及び増幅回路36~3 8から成る。

【0101】圧電素子51~5nは、各々ノズルに対応 して設けられ、圧力室を駆動する。スイッチング回路6 1~6 nは、各々圧電素子51~5 nに対応して設けら れ、駆動波形選択部24からの選択信号に応じて、印字 波形生成部21~23からの駆動波形を選択し、圧電素

【0102】駆動波形選択部24は、デコーダ40と、 シフトレジスタ41と、レジスタ42とから成る。デコ ーダ40は、図示しない印字制御部からの各ドットの階 調の値を示す2ビットの階調データ信号を、3ビットの デコード信号に変換する。シフトレジスタ41は、3 n ビットのシフトレジスタで構成され、各ドット毎に発生 されるサンプリングクロック信号により、デコード信号 を取り込む。レジスタ42は、3 n ビットのレジスタで 構成され、nドット毎に発生されるラッチクロック信号 40 により、シフトレジスタ41の内容をラッチする。

【0103】この動作を説明する。図示されていない印 字制御部に制御されて、ROM20が、3種類のmビッ トの駆動波形生成用データを、3つの印字波形生成部2 1~23に出力する。印字波形生成部21~23では、 各々D/Aコンバータ30~32は、そのデータ信号に 応じて電圧を発生する。そして、積分回路33~35 は、発生された電圧を積分して、駆動波形を出力する。 駆動波形は、D/Aコンパータ30~32の電圧レベル と時間、積分回路33~35の積分定数により、決定さ ル1内で、インクが吸引される。駆動電圧が0vになる 50 れる。積分回路33~35の出力は、増幅回路36~3

20

8で増幅され、各スイッチング回路61~6nに出力さ れる。

【0104】一方、噴射する各ドットの階調の値を示す 2ビットの階調データ信号が、デコーダ40に入力さ れ、3ビットのデコード信号に変換される。この信号 は、各ビットがスイッチング回路61~6n内の各スイ ッチに対応している。そして、階調データ信号に対応し て、3ピットの内、必ず1ピットがオンか、全てのピッ トがオフかの状態で出力される。

よって、順次シフトレジスタ41に取り込まれる。シフ トレジスタ41に全ての圧電素子51~5nの信号を取 り込むと、シフトレジスタ41の内容は、ラッチクロッ ク信号によって、レジスタ42に保持される。そして、 シフトレジスタ41は、次の印字信号の入力待ち状態と

【0106】レジスタ42に保持された信号は、各圧電 素子51~5nに接続されているスイッチング回路61 ~6 nに出力される。スイッチング回路61~6 nは、 この信号によって、3つのスイッチの内、いずれかのス イッチがオンになるか、全てのスイッチがオフの状態に なる。

【0107】それによって、各圧電素子51~5nは、 印字なしの駆動波形が印加されない状態か、印字波形生 成部21~23からの濃い、普通、薄いドットを噴出さ せるためのいずれかの駆動波形が印加される。

【0108】図14を参照して、更に説明する。階調デ ータ信号は、2ビットの信号であり、0~3の値を持 つ。そして、全ての圧電素子51~5nに対して、1づ の圧電素子51~5nが噴出するインクの濃さを示す。 例えば、階調データ信号が、2ビットなら、印字せず、 濃い、普通、薄いの4種類を示す。

【0109】階調データ信号は、デコーダ40で3ビッ トのデコード信号に変換される。変換された階調データ 信号は、サンプリングクロック信号により、シフトレジ スタ41に取り込まれる。全ての階調データ信号が、シ フトレジスタ41に取り込まれた後、ラッチ信号に応じ て、シフトレジスタ41の内容が、レジスタ42に複写 される。レジスタ42の信号は、各スイッチング回路6 40 1~6 nのスイッチを選択する。

【0110】ROM20は、各印字波形生成部21~2 3に、濃い、通常、薄いの駆動データを出力する。D/ Aコンバータ30~32の出力は、駆動波形の現在出力 している電圧を変化させるための信号を出力する。その 変化の速度は、D/Aコンパータ30~32の出力する 電圧値によって、決定する。また出力電圧を上げる時間 は、D/Aコンバータ30~32の信号の出力する時間 幅によって、決定する。

3の実施の形態とを組み合わせた駆動波形を示す。しか し、時間 t6 を「0」とすれば、第3の実施の形態の駆 動波形を示す。時間 t7 を「O」とすれば、第2の実施 の形態の駆動波形を示す。時間 t6 と t7 を「O」とす れば、第1の実施の形態の駆動波形を示す。

14

【0112】このようにして、印字波形生成部21~2 3が、3種類の階調の駆動波形を発生する。これととも に、階調データ信号に応じて、各圧電素子51~5nに 接続されたスイッチング回路61~6nが選択される。

【0105】この信号は、サンプリングクロック信号に 10 これにより、各圧電素子51~5nに、階調データ信号 で指定された駆動波形が印加される。このため、各圧電 素子51~5nにより駆動されるノズルからは、階調に 応じたインク量のインク粒が噴射される。

> 【0113】図15は、本発明の実施のための他の駆動 回路図である。図中、図13で示したものと同一のもの は、同一の記号で示してある。この例では、ある階調の インク粒子を噴出するための駆動波形を1つの印字波形 生成部21で発生して、駆動波形を階調回数変えて、出 カして、ドット毎の階調を行うものである。

【0114】スイッチ6-1~6-nは、各圧電素子5 1~5 nに対応して設けられ、圧電素子51~5 nに駆 動波形を印加するか否かを決定する。図示されていない 印字制御部に制御されて、ROM20が、3種類のmビ ットの駆動波形生成用データを、順次1つの印字波形生 成部21に出力する。印字波形生成部21では、D/A コンバータ30は、そのデータ信号に応じて電圧を発生 する。そして、積分回路33は、発生された電圧を積分 して、駆動波形を出力する。駆動波形は、D/Aコンバ ータ30の電圧レベルと時間、積分回路33の積分定数 つ与えられる。この信号は、次にインクを噴出するとき 30 により、決定される。積分回路33の出力は、増幅回路 36で増幅され、各圧電素子51~5nに出力される。 【0115】一方、噴射する各ノズルのオン/オフを示 す1ビットの印字選択信号が、サンプリングクロック信 号によって、順次シフトレジスタ41に取り込まれる。 シフトレジスタ41に全ての圧電素子51~5 nの信号 を取り込むと、シフトレジスタ41の内容は、ラッチク ロック信号によって、レジスタ42に保持される。そし て、シフトレジスタ41は、次の印字信号の入力待ち状 態となる。

> 【0116】レジスタ42に保持された信号は、各圧電 素子51~5nに接続されているスイッチ6-1~6nに出力される。スイッチ6-1~6-nは、この信号 によって、オンか、オフに制御される。

【0117】それによって、各圧電素子51~5nは、 印字なしの駆動波形が印加されない状態か、印字波形生 成部21からの駆動波形が印加される。この駆動波形 は、順次濃い、普通、薄いドットを噴出させるための駆 動波形に変化する。

【0118】ROM20は、順次印字波形生成部21 【0111】図14では、前述の第2の実施の形態と第 50 に、濃い、通常、薄いの駆動データを出力するため、駆 動波形が、階調分変化する。各階調の駆動波形におい て、印字選択信号をオン/オフすることにより、指定さ れた階調の駆動信号が、指定された圧電素子51~5n に印加される。これにより、圧電素子51~5nにより 駆動されるノズルより、指定された階調を表現するイン ク粒を噴射できる。

【0119】次に、周囲温度とインク噴射量の関係につ いて、説明する。

【0120】図16は、温度とインク粘度の関係図、図 17は、温度と圧電素子変位量の関係図、図18は、温 度補償時の駆動波形図、図19は、温度とインク噴射量 の関係図、図20は、本発明によるヘッドの構成図、図 21は、本発明によるヘッド駆動回路の構成図である。

【0121】図16に示すように、温度とインク粘度の 関係は、温度が高くなるにつれて、インク粘度は低くな る。又、図17に示すように、温度と圧電素子変位量の 関係は、温度が高くなるにつれて、圧電素子の変位量 は、大きくなる。

【0122】このため、図19の点線に示すように、温 度が高くなるにつれて、インクの噴射量は増大する。即 ち、低温では、圧電素子の変位量が小さく、インク粘度 が高くなるため、インク噴射量は少なくなる。このた め、印字濃度が薄くなる。逆に、髙温では、圧電素子の 変位量が大きく、インク粘度が低くなるため、インク噴 射量は多くなる。このため、印字濃度が濃くなる。

【0123】この温度に対するインク噴射量の変化を防 止するためには、温度に応じて駆動信号を変化すれば良 い。このため、温度に応じた各種の駆動データを用意す る必要がある。しかし、このように温度に応じた各種の 駆動データを用意することは、手間がかかり、且つRO M20に、格納スペースを必要とする。

【0124】これを防止するため、この実施例では、図 18に示すように、駆動データ(駆動パターン)を変化 することなしに、駆動信号の振幅を変化させる。即ち、 図18に示すように、低温時には、駆動信号の振幅を大 きくし、高温時には、駆動信号の振幅を小さくする。

【0125】このようにすることにより、図19の実線 に示すように、ヘッドの温度に係わらず、インク噴射量 を一定にすることができる。

【0126】これを、駆動データを変化することなく、 実現する方法を、図20及び図21に示す。図20に示 すように、インクジェットヘッド13には、4個のノズ ル群12が、並列に設けられている。このヘッド13の プリント基板14には、温度検出素子15が設けられて いる。温度検出素子15は、サーミスタで構成され、へ ッド13近傍に設けられ、ヘッド13の温度を検出す。 る。

【0127】図21に示すように、ヘッド駆動回路は、 基準電圧発生回路46と、振幅電圧発生回路45と、駆 動波形発生回路39と、増幅回路36とからなる。基準 50 射量を変化して、最適の印字状態を得る。

電圧発生回路46は、振幅電圧発生回路45のための基 準電圧Vrを発生する。

16

【0128】振幅電圧発生回路45は、乗算型デジタル /アナログ(D/A) コンバータで構成されている。 振 幅電圧発生回路45には、振幅電圧を示す振幅データD gが入力され、振幅データDgに応じた大きさの振幅電 圧Vgを発生する。

【0129】振幅データDgは、図示しない印字制御回 路により与えられる。印字制御回路は、温度検出素子1 10 5の検出出力により、振幅データDgを決定して、振幅 電圧発生回路45に出力する。印字制御回路は、図18 に示したように、温度検出素子15の検出温度に応じ て、振幅データDgを決定する。例えば、低温時には、 振幅を大きくし、髙温時には、振幅を小さくする。

【0130】駆動波形発生回路39は、図13に示した ように、乗算型デジタル/アナログ(D/A)コンバー タと積分回路で構成されている。そして、乗算型D/A コンバータは、振幅電圧発生回路45の振幅電圧を基準 電圧として、駆動データ (波形データ) Dwをデジタル 20 /アナログ変換する。駆動データDwは、図13に示し たように、ROM20から出力される。

【0131】この乗算型D/Aコンパータの出力は、積 分回路で積分され、駆動信号Vwを発生する。そして、 駆動信号Vwは、増幅回路36で増幅され、出力信号V outを圧電素子に出力する。

【0132】このように、駆動データ(波形データ) は、変化させずに、駆動信号の振幅のみを変化させる。 このため、温度に応じた各種の駆動データは、必要な い。従って、温度に応じた各種の駆動データを用意しな 30 くて良く、ROM20の容量を増大させることもない。

【0133】この温度に従うインク噴射量の補正は、1 頁内の印刷中に実行すると、頁の途中で、印字濃度が変 化することになる。このため、頁間で補正を実行するこ とが必要である。

【0134】次に、インク噴射量を用紙に応じて、調整 する事について、説明する。

【0135】印刷媒体とインクとの親和性には、インク と印刷媒体との双方の相性がある。このため、インクの 染み込み量は、インクと印刷媒体の種類によって変化す 40 る。従来は、インクの染み込み量の変化を避けるため に、装置で使用するインクと印刷媒体とを限定してい t-

【0136】しかし、各種の印刷媒体を使用したいとの 要望がある。従来は、限定された印刷媒体以外では、印 字品位の低下は避けられなかった。特に、再生紙に印刷 する場合には、紙の繊維に沿って発生するにじみが発生 し易い。又、コート紙に印刷する場合には、インクとの 相性によっては、にじみが発生し易い。

【0137】そこで、使用する用紙に応じて、インク噴

【0138】図22は、本発明によるプリントシステムの構成図、図23(A)及び図23(B)は、用紙と印刷結果の関係図である。

【0139】プリンタ本体7に、ROM又はハードディスクで構成された画像ファイル71を設ける。画像ファイル71には、代表的な記録紙に印刷した場合の印刷サンブルを記憶する。例えば、図23(A)に示すように、インク量を大、中、小にした場合に、再生紙に印刷した印刷サンブルや、図23(B)に示すように、インク量を大、中、小にした場合に、コート紙に印刷した印10刷サンブルである。

【0140】操作パネル72は、記録紙の種類を選択するスイッチと、選択した記録紙の印刷サンプルを表示する表示器(例えば、液晶パネル)と、その表示の中から適当な画質を選択して、インク噴射量を選択するスイッチとからなる。

【0141】印刷データ処理部70は、ホストコンピュータ80からの印刷データの処理を行う。例えば、印刷データ処理部70は、印刷データをイメージデータに変換する。インク噴射量算出部73は、操作パネル72から指定されたインク噴射量に応じて、インク噴射量制御データを算出する。ヘッド制御部74は、インク噴射量制御データに従って、前述の駆動波形を生成し、且つ印刷データに従い、プリンタ印字部75を制御する。プリンタ印字部75は、前述のインクジェットヘッドである。

【0142】この動作を説明する。ホストコンピュータ80の指令入力に従い、印刷データ処理部70は、印刷するイメージの全部又は一部を作成する。このイメージに従い、インク噴射量算出部73が、インク噴射量を算出する。ヘッド制御部74は、インク噴射量に応じた駆動波形を生成して、プリンタ印字部75を制御して、印刷を行う。

【0143】この際に、オペレータは、操作パネル72 から使用する用紙の種類を入力する。これにより、画像ファイル71から入力された用紙に対する印刷サンプルが読みだされる。この印刷サンプルは、操作パネル72 の表示器に表示される。例えば、用紙が再生紙と指定されると、図23(A)で示した再生紙の場合のインク量小、中、大の時の3つの印刷サンプルが表示される。又、用紙がコート紙と指定されると、図23(B)に示したコート紙の場合のインク量小、中、大の時の3つの印刷サンブルが表示される。

【0144】オペレータは、この表示内容を見て、好みの画質を選択する。そして、操作パネル72のスイッチにより、インク量大、中、小のいずれかを入力する。インク噴射量算出部73は、このインク量の選択に応じて、インク噴出量を算出して、そしてヘッド制御部74を制御する。

【0145】図23 (A) 及び図23 (B) において、

インクジェット用記録紙のためには、インク量中が設定されている。図23(A)及び図23(B)から判るように、インク量中の設定では、ひげや滲みが目立つ。インク量を小とすることで、画質が改善されることが判る。

18

【0146】このようにして、記録紙の種類に対応した 最適な画質の印刷結果を得ることができる。これによ り、インクジェットプリンタに使用する記録紙の種類を 増やすことができる。

0 【0147】又、印刷前に、画質を表示するため、試し 印刷の必要がなく、記録紙とインクのむだを防止でき る。

【0148】次に、使用する用紙に応じて、インク噴射量を変化して、最適の印字状態を得るための他のプリントシステムについて、説明する。

【0149】図24は、本発明による他のプリントシステムの構成図である。

【0150】ホストコンピュータ80に、ROM又はハードディスクで構成された画像ファイル71を設ける。 20 画像ファイル71には、前述のように、代表的な記録紙に印刷した場合の印刷サンプルを記憶する。例えば、図23(A)に示すように、インク量を大、中、小にした場合に、再生紙に印刷した印刷サンプルや、図23

(B) に示すように、インク量を大、中、小にした場合 に、コート紙に印刷した印刷サンプルである。

【0151】操作パネル82は、記録紙の種類を選択するスイッチと、選択した記録紙の印刷サンブルを表示する表示器(例えば、モニターディスプレイ)と、その表示の中から適当な画質を選択して、インク噴射量を選択30 するスイッチとからなる。

【0152】プリンタドライバ(ソフトウェア)83 は、印字イメージ作成機能と、印字濃度指令作成機能と を有している。印字イメージ作成機能は、プリンタの印 字イメージを作成するためのものである。印字濃度指令 作成機能は、操作パネル82からのインク噴射量の指元 に応じて、プリンタの印字濃度の指令を作成するもので ある。

【0153】印刷データ処理部70は、ホストコンピュータ80のプリンタドライバ83からの印刷データ(イ 40 ンク噴射量を含む)の処理を行う。ヘッド制御部74 は、インク噴射量制御データに従って、前述の駆動波形 を生成し、且つ印刷データに従い、プリンタ印字部75 を制御する。プリンタ印字部75は、前述のインクジェットヘッドである。

【0154】この動作を説明する。ホストコンピュータ 80の印刷データに従い、印刷データ処理部70は、印 刷するイメージの全部又は一部を作成する。ヘッド制御 部74は、インク噴射量に応じた駆動波形を生成して、 プリンタ印字部75を制御して、印刷を行う。

50 【0155】これに先立ち、オペレータは、操作パネル

82から使用する用紙の種類を入力する。これにより、画像ファイル81から入力された用紙に対する印刷サンブルが読みだされる。この印刷サンブルは、操作パネル82の表示器(モニター)に表示される。例えば、用紙が再生紙と指定されると、図23(A)で示した再生紙の場合のインク量小、中、大の時の3つの印刷サンブルが表示される。又、用紙がコート紙と指定されると、図23(B)に示したコート紙の場合のインク量小、中、大の時の3つの印刷サンブルが表示される。

【0156】オペレータは、この表示内容を見て、好み 10 の画質を選択する。そして、操作パネル82のスイッチにより、インク量大、中、小のいずれかを入力する。プリンタドライバ83の印字濃度指令作成機能は、このインク量の選択に応じて、印字濃度指令(インク噴出量)を作成する。そして、印刷データとともに、印字濃度指令をプリンタ7に出力する。

【0157】このようにして、記録紙の種類に対応した 最適な画質の印刷結果を得ることができる。これによ り、インクジェットプリンタに使用する記録紙の種類を 増やすことができる。又、印刷前に、画質を表示するた め、試し印刷等が必要ない。更に、多くの記憶容量を必 要とするサンプル画像をホストコンピュータに持たせる ため、プリンタ本体に大容量のメモリが不要となる。

【0158】上述の実施例の他に、本発明は、次のような変形が可能である。

【0159】 ①駆動方法を、3つの実施の形態で説明したが、例えば、第2の実施の形態と第3の実施の形態の組み合わせ等も可能である。

【0160】②インクジェットヘッドを、図2及び図1 1のもので説明したが、他の形態のものにも適用できる。

【0161】以上、本発明を実施例により説明したが、本発明の主旨の範囲内で種々の変形が可能であり、これらを本発明の範囲から排除するものではない。

[0162]

【発明の効果】以上説明したように、本発明によれば、 次の効果を奏する。

【0163】 ①インク吸引時のメニスカスの移動量は、一定としているため、インク粒の飛翔の乱れや、速度の低下を防止できる。

【0164】 ②インク噴出時のメニスカスを急激にノズル出口方向に移動させる時の移動量を制御するため、インク粒量の変化幅を大きくすることができる。

【図面の簡単な説明】

【図1】本発明の第1の実施の形態の説明図である。

【図2】本発明に用いられるインクジェットヘッドの構成図である。

【図3】本発明の第1の実施の形態の動作説明図である。

20

【図4】本発明の第1の実施例特性図である。

【図5】本発明の第2の実施例説明図である。

【図6】本発明の第2の実施例特性図である。

【図7】本発明の第2の実施の形態の説明図である。

【図8】本発明の第2の実施の形態の動作説明図である。

【図9】本発明の第3の実施の形態の説明図である。

【図10】本発明の第3の実施の形態の動作説明図である。

【図11】本発明に用いられるインクジェットヘッドの 他の構成図である。

【図12】本発明の第4の実施の形態の説明図である。

【図13】本発明を説明するための駆動回路図である。

【図14】本発明の駆動回路のタイムチャート図である。

【図15】本発明を説明するための他の駆動回路図である。

20 【図16】本発明の説明のための温度とインク粘度の関係図である。

【図17】本発明の説明のための温度と圧電素子変位量の関係図である。

【図18】本発明の説明のための温度補償時の駆動波形 図である。

【図19】本発明の説明のための温度とインク噴射量の 関係図である。

【図20】本発明を説明するためのヘッドの構成図である

30 【図21】本発明を説明するためのヘッド駆動回路の構成図である。

【図22】本発明を説明するためのプリントシステムの構成図である。

【図23】本発明を説明するための用紙と印刷結果の関係図である。

【図24】本発明を説明するための他のプリントシステムの構成図である。

【図25】第1の従来技術の説明図(その1)である。

【図26】第1の従来技術の説明図(その2)である。

40 【図27】第2の従来技術の説明図である。

【図28】第3の従来技術の説明図である。

【符号の説明】

1 ノズル

2 ノズル板

5 圧電素子

6 圧力室

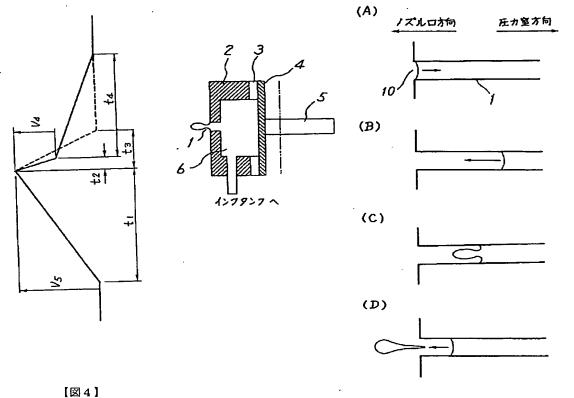
10 メニスカス

【図1】

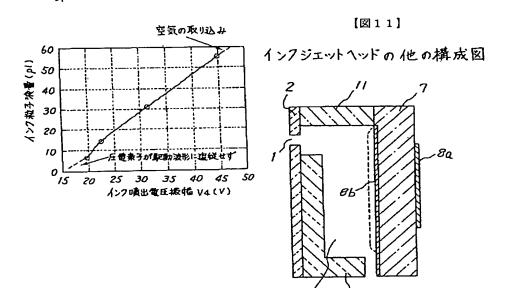
【図2】

【図3】

第1の実施の形態の説明図 インクジエットヘッドの構成図 第1の実施の形態の動作説明図

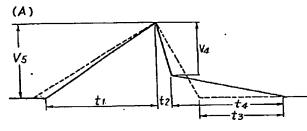


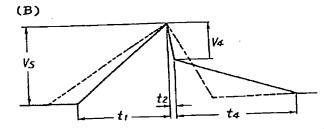
第1の実施例特性図

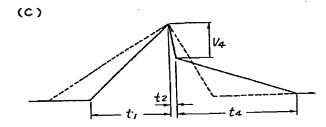


【図5】

第2の実施例説明図

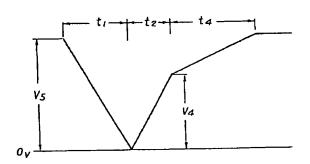






[図12]

第4の実施の形態の説明図



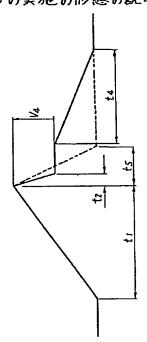
【図6】

第2の実施例特性図

80 70 70 80	Level	V5 (vo(t)	t,	t2 (μs)	t2 (μs) V4/V5	t4 (μ\$)	ta Volume (με)
43.5 70 3 0.7 43.5 60 1 0.5 43.5 50 1 0.46	-	43.5	80	9	1.0		56
43.5 60 1 0.5	2	43.5		е	0.7	22	3/
43.5 50 1	B	43.5	09	-	0.5	54	12
	4	43.5	50	_	0.46	54	رم

[図9]

第3の実施の形態の説明図

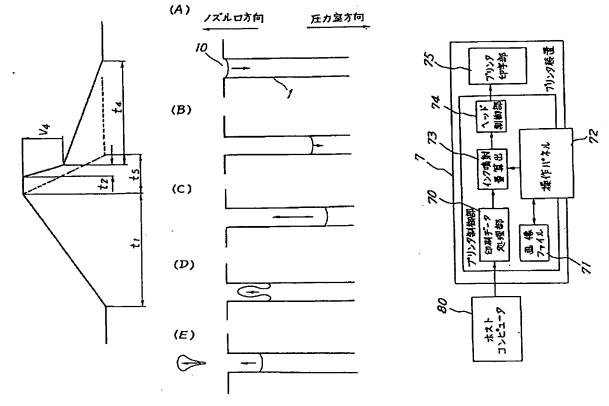


【図7】

[図8]

【図22】

第2の実施の形態の説明図 第2の実施の形態の動作説明図 プリントシステムの構成図

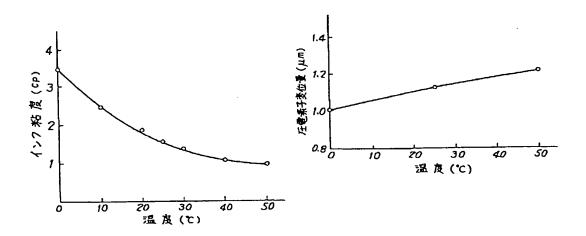


【図16】

温度とインク粘度の関係図

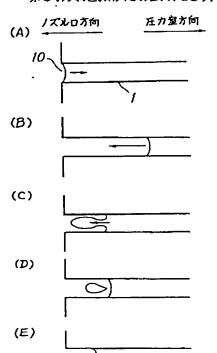
【図17】

温度と圧電素子変位量の関係図

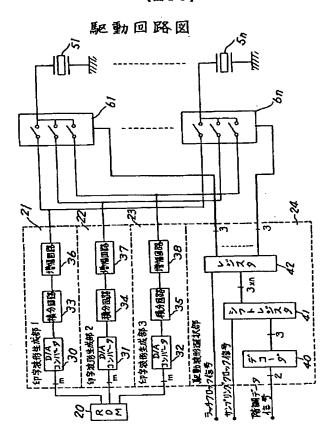


【図10】

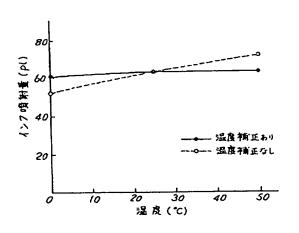
第3の実施の形態の動作説明図



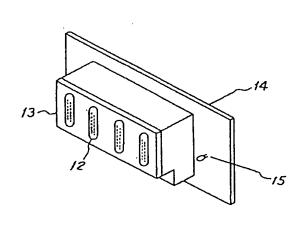
【図13】

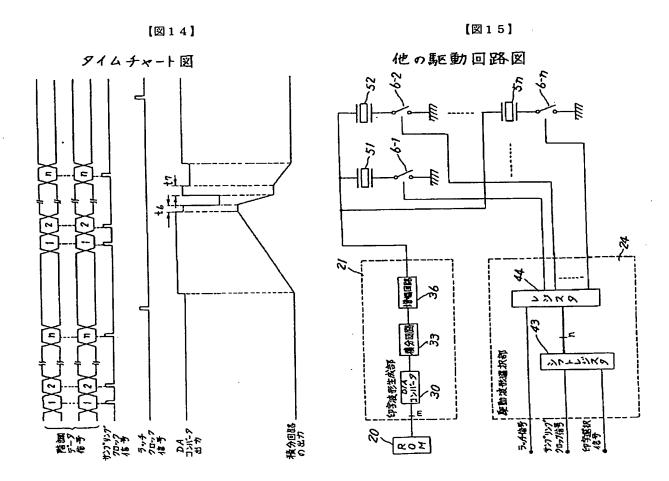


[図19] 温度とイン7噴射量の関係図

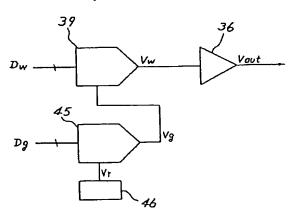


【図20】 ヘッドの構成図

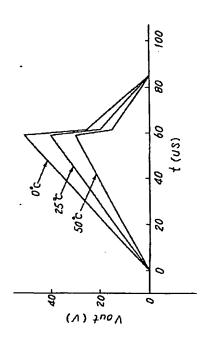




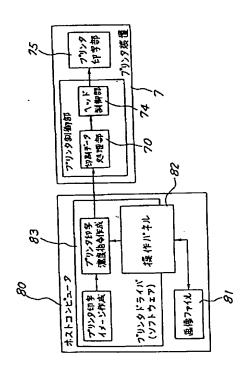
【図21】
ヘッド駆動回路の構成図



【図18】 温度補償時の駆動波形図

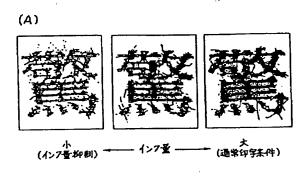


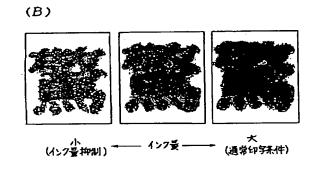
【図24】 他のプリントシステムの構成図



【図23】

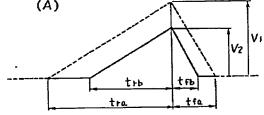
用紙と印刷結果の関係図

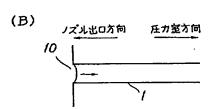


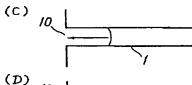


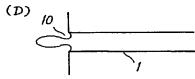
【図25】

第1の従来技術の説明図(その1) (A)

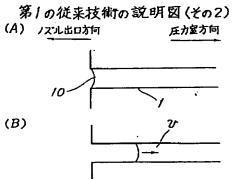


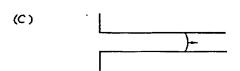


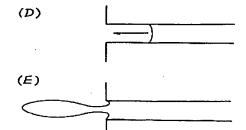




[図26]

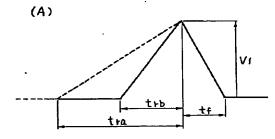


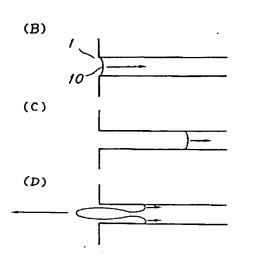




【図27】

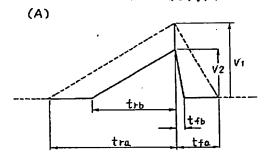
第2の従来技術の説明図

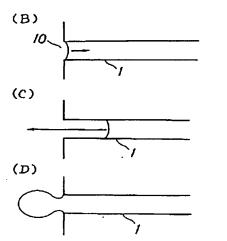




【図28】

第3の従来技術の説明図





フロントページの続き

(72)発明者 仙波 聡史

神奈川県川崎市中原区上小田中4丁目1番 1号 富士通株式会社内

(72)発明者 三上 知久

神奈川県川崎市中原区上小田中4丁目1番 1号 富士通株式会社内